First Page - WINDOWS, Document: JP60135204

PAJ ====

TI - PATTERN TETETTOR

AB - FIGRECOSE: To detect exactly the chape of a pattern to be detected at a high speed withoug being affected by the specular reflected light from the pattern surface by synthosicing the optical images of the partern illuminated from two dispersions.

illuminated from two directions.

CONSTITUTION:A sheet is is alternately illuminated from two difference directions by two sets of illuminating systems consisting of halosen lamps 21a, 21b, filters 22a, 22b, condenser lenges 25a, 23b and shutters 24a, 24b. The image of the pattern of the sheet 19 is picked up by a TV camera 26 and is converted to an image signal. The image signal from the camera 26 is dinary coded by shading correcting circuits 27a, 27c and binary coding circuits 28a, 28b and thereafter the signals are synthesized by a memory circuit 29 and an AND circuit 31.

PN - JF60135704 A 19850719

PD - 1985-07-19 ABD - 19851127

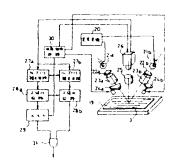
ABV - 009299

AP - JF19830242149 19831223

GR - P408

PA - HITACHI SEISAKUSHO KK

IN - NINOMIYA TAKANORI; others: 02
I - G01B11/24 ;H01L21/66 ;H05K3/00



<First Page Image>

⑩日本国特許庁(TP)

① 特許出願公開

昭60-135704

⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

(s) Int Cl. 4

識別記号

庁内整理番号

63公開 昭和60年(1985) 7月19日

G 01 B 11/24 21/66 H 01 L H 05 K 3/00

8304 - 2F6603-5F

6679-5F

審查請求 未請求 発明の数 1 (全12百)

9発明の名称

パターン検出装置

20 特 類 昭58-242149

砂出 頭 昭58(1983)12月23日

63発 明 宫 者

曲 绎

泰

谷

横浜市戸塚区吉田町292番地 株式会社日立製作所生産技

術研究所内

明 砂発 者 藤 啓 斎

横浜市戸塚区吉田町292番地 株式会社日立製作所生産技

術研究所内

砂発 明 者 中 Ш 夫

横浜市戸塚区吉田町292番地 株式会社日立製作所生産技

術研究所内

创出 頭 株式会社日立製作所

砂代 理 人 弁理士 秋本 東京都千代田区神田駿河台4丁目6番地

蚏

発明の名称 パターン検出装置

特許請求の範囲

- 1. 対象物上の被検出パターンを異なる2方向 から照明する照明手段と、2方向から照明された 被検出パターンの光学像をそれぞれ独立に検出し、 2 系統の画像信号に変換する撮像手段と、機像手 段から出力される2系統の画像信号の被検出バタ ーン上の対応する部分を合成する合成手段とから 構成されていることを特徴とするパターン検出装 置。
- 前記合成手段は、2系統の画像信号を2値 化信号に変換する2値化回路と、2値化回路から 出力される2系統の2値化信号の論理積をとるア ンド同路とから構成されていることを特徴とする 特許請求の範囲第1項記載のバターン検出装置。
- 前記合成手段は、2系統の画像信号を2値 化信号に変換する2値化回路と、2値化回路から 出力される2系統の2値化信号の論理和をとるオ ア回路とから構成されていることを特徴とする特

許請求の範囲第1項記載のバターン検出装置。

- 前記合成手段は、2系統の画像信号の大小 を比較し、小さい方の画像信号を出力する最小値 回路を含んで構成されていることを特徴とする特 許請求の範囲第1項記載のバターン検出装置。
- 前記合成手段は、2系統の画像信号の大小 を比校し、大きい方の画像信号を出力する最大値 回路を含んで構成されていることを特徴とする特 許請求の範囲第1項記載のバターン検出装置。 発明の詳細な説明

[発明の利用分野]

本発明はバターン検出装置に係り、時に金属機 粒子等の光の正反射面を有する橄粒子の集合によ つて形成されたパターンを検出するのに好適なパ ターン検出装置に関するものである。

[発明の背景]

従来のバターン検出装置としては、明視野(落 射)照明を利用する装置や暗視野(斜方)照明を 利用する狭限や透過照明を利用する転進などが知 られている。

時間昭30-135704(2)

明視野胆明を利用するパターン検出装置は、第 1図に示す様に、無明系しから照射される先の光 路をハーフミラーとを用いて曲げ、バターン3の ほぼ垂直上方から照射し、検出系4が何様に垂直 上方からパメーン3の形状を検出する。この様を 構成をとることにより、照明方向と検出方向をほ な一致させることが可能となり、パターン3の明 るい光学像を得ることができる。小般に、検出系 1で用いられる2次元イメージセンサやリニアモ ンサなどの光電演換案子の信号対雑音比(S,/N 比) は、「別光角トー画面(リニアセンサの場合は」 ライン)の検出に要する時間の状に比例する。従 つて、明視野用明を用いたパターン検出装置によ れば、検出系しへの入射光量が大きくなるため、 S/N比の大きいパターン画像信号が得られるとと **だたる。**

しかし、上記の明視野照明を用いたパターン検 出装備で、金属徴粒子等の光の正反射面を有する 微粒子の集合によつで形成されたパターンを検出 すると、次の様な欠点が生じる。即ち、第2回に

配反射光が入射し、バターン3上に輝点6が映出される。又、第3回に示す様に、バターン3が背景5より明るく検出される場合には、検出系4の結像レンズの入射ひとみに反射光が入射しない点が、バターン3上で暗点7として検出される。従つて、これらの輝点6,暗点7が検出画像上で一種のノイズ(以後、輝点ノイズ・暗点ノイズと呼ぶ)を形成し、バターン検出の信頼性を低下させる原因となつていた。

明視野剛明を利用するバターン検出装置は、第5回に示す様に、放物凹面銀11等を用いてバターン3を斜め上方から照射し、バターン3のほぼ垂直上方から検出系4を用いて検出を行りものである。この確視野歴明を利用するバターン核出鉄値に投業でがある場合、投業12 たけを特に明るく検出できるので、バターン3の輪郭や表面の凹凸を検出するのに通している。しかし、明視野歴明を利用したバターン接出鉄質と同様に、バターン3が金種数粒子等の正区射面を有する材料で形成さ

示す様に、パメージ3が計算5よりも明く検出される材料で形成されている場合、パメーシ3が正常であるにもかかわらずパメニン3の一部が輝いて輝原6が検出されるととがある。又、第3座に示す様に、パメーン3が背景5よりも明る「検出される材料で形成されている場合、パメーン3が正常であるにもかかわらず、パメーン3の一部に指点7が生じるととがある。

上記した郷点 5 や 報点 7 が生じる原因を金属様 粒子の集合によつて形成されたパターンを例にして説明する。即ち、無4 図(a)は金属観粒子 8 の 会によって形成されたパターン 3 の断面図である。 第 4 図(b)はそつ部分拡大図である。 数粒子 8 は一般にいくつかのへき開面 9 を有している。 従って正反射し、かつへき開面 9 で正反射し、かつへき開面 9 で正反射し、かつへき開面 9 の法無 5 の のが全くランダムであるため、 毎 2 図に示す場で、 パターン 3 が背景 5 より暗く検出されてより 合には、検出系 4 の結像レンズの入射ひとみに上

れている場合には、輝点ノイズ又は暗点ノイズが 生じ、パターン検出の信頼性が低下するという欠 点がある。

上記した明初野照明を利用するバターン検り装 麗及び暗視野 原明を利用するバターン検出装置の 欠点を除去するものとして、盗過照明を利用する パターン検出装貨が知られている。競過服期を利 用するバターン検出装置は、第7回に示す様 パターン3が月 成されている対象物の異側から服 明系上によつて照明し、バターン3のシルエット 像を検出系すで検出する。このバターン検出装置 は、パメーン3が金属微粒子等の正反射面を有す る材料で形成されている場合でも、暗点ノイズや 輝点ノイズが生じることなく、バターン形状を正 しく検出することができる。しかし、 デタベン 3 が対象物の裏表向面に形成されている場合、異と 表のバターン3の識別が困難であり、正しくバメ ーン形状を検出できないという欠点がある。又、 パターン3の背景5が七透波串の低い材料で生成 されている場合、暗いノルエット像しか検出でき

ず、高い S/N 比の極出画像が得したず、バターン 検出の信頼性が低下するという欠点がある。 [発明の目的]

本発明に上記した従来技術の欠点に幾少なされ またもので、金属微粒子等の光の正反射面を有する 微粒子の集合によつて形成されたパターンの形状 を、パターン表面からの正反射光に影響されることなく、正確かつ高速に検出することが可能なパ ターン検出装置を提供することを目的としている。 【発明の概要】

本発明のパターン検出装置は、対象物上の被検出パターンを異なる2方向から照明する照明手段と、2方向から照明された被検出パターンの光学像をそれぞれ独立に検出し、2系統の画像信号に変換する機像手段と、機像手段から出力される2系統の画像信号の被検出パターン上の対応する2系統の画像信号の被検出パターン上の対応することを特徴としている。

次に、第8図(a),(b),(c),(d)を用いて、本発明 の原理について説明する。上記照明手段によつて、

ターン検出装置である。 この実施例では、バターン 3 は光を乱反射・拡散させる白色のシート(例えば、アルミナを主成分としたグリーンシート)19上に、黒色又はシート19より暗く検出される色の 毎属(例えば、タングステンやモリブデン)の 微粒子によつて形成されており、 この第1の実施 例はこのバターン 3 の形状を削配した輝点ノイズ に影響されずに検出するものである。

無り図に示す様に、シート19は、光源電源20に接続されているハログンランプ21 ■ , 21 b とフィルタ22 ■ , 22 b とコンデンサレンズ23 ■ , 23 b とンヤンタ24 ■ , 24 b から成る 2 組の照明系によつて、異なる 2 方向から照射される。光像としては、ハログンランブ21 ■ , 21 b に限らず、通常のタングステンランプや水銀灯などを用いても良い。フィルタ22 ■ , 22 b は、シート19 やパターン 3 の材質に悪影響を与える波長成分及び後述する検出光学系の収差や解像度に悪影響を与える波長成分をカットする目的で用いられる。このフィルタ22 ■ , 22 b は必ずしも取り付ける必要はないが、赤外線

異なる2カョか 8 5 (a) に示すベターショを照明する。その際、ベターショの各点の反射光性、反射面の方向と照明の方向で定するある特定の方向からのみ独出される。従つて、第3 20 mm (a) に ボナ様に、異なる2 方向からバターショを照明し、その光学像を前記機像手段で検出すると、検出頭像上の同一位質に輝高ノイズもののでは、検出が作品の関ロをは、たいのでは、大いのでは、異なる2 方向からの照明で、検出頭像上の同一位質には現われない。そこで、異なる2 方向から照明で、検出頭像上の同一位質には現われない。そこで、異なる2 方向から照明では、異なる2 方向から照明ではたる。で合成することにより、輝点ノイズ及び暗点ノイズのないバターンの検出が可能になる。

「発明の実施例)

以下弥付の図面に示す実施例により、更に詳細に本発明について説明する。

第9図は本発明の第1の実施例を示す図である。 との第1の実施例は、アリーンシートパターンな どの印刷回路基板のパターン検査に特に好適なパ

によつて生じる船的な問期と解像風の低下を離けるため、フィルタ巡』、22 b として赤外線吸収フィルタを用いると良い。又、楔出光学系の色化プイルタを用いても良い。いずれにしてもフィルタ22 m。22 b の選択は必要な解像度等の条件によつて、実験的に求めるのが良い。シャッタ24 m。24 b は、照明光をさえぎる様に遮光板を電磁的に動かすものであり、2 方向からの照明をいずれか1方向に切換えるのに用いる。もちろん、ンヤッタ24 m。24 b として、ンヤッタ24 m。24 b を省略して光隙電源20とハロゲンランブ21 m。21 b の間にスイッチを介在させ、ハロゲンランブ21 m。21 b をオンして切換える様にしても良い。

シャッタ24 * ,24 * によつて切換えられ、いずれか1方向から照明されたバターン3は、シート19 の上方にある結像レンズ25とTVカメラ26 からなる機像装置で機像され、画像信号に変換される。とこで、レンズ25 の結像倍率は、必要とされる検

出分解能とTVカメラあにおける一画無の大きさとの比によつで決定される。TVカメラ26から出力される画像信号は、シェーディング補正回路27 a , 27 b に入力されて、TVカメラ26の感度もらや照明むらが取り除かれる。シェーディング補正回路27 a , 27 b としては、例えばテレビジョン学会誌,第35巻,第5号,413~417ページ(1981年)の「ディンタル画像処理装置入力用テレビジョン信号シェーディング補正器」に開示されている方式の他、公知のいずれの方式を用いても良い。 前、シェーディング補正回路27 a , 27 b は、上記したTVカメラ26の感度むらや悪度むらが無視できる程小さい場合は、省いても良い。

シェーディング補正回路27 a , 27 b から出力されるシェーディング後の画像信号は、2値化回路13 a , 13 b に入力され、2値化される。2値化回路13 a , 13 b は、固定閾値によって2値化する方式を用いても良いし、浮動閾値によって2値化する方式を用いても良い。

第9凶に示す様に、シェーティング補正回路27

み出しと2個化回路28 b からの画像信号の出力とのタイミング制御等を行うものである。アンド回路31 に入力された2系統の画像信号は、アンド回路31 で合成される。

以上の動作によつて、第8図(a)に示すバターン3の検出画像が、2系統のシェーディング回路27 · ,27 b · 2個化回路28 · ,28 b によつてそれぞれ第8図(b) , (c)に示す様に離点6を伴つて検出された場合でも、第8図(d)に示す合成検出画像(アンド回路31の出力)は輝点6の存在しないクリアな画像になる。

以上の合成画像の形成について、第10回(a), (b), (c)を用いて更に詳しく説明する。第10回(a)は、ハログンランプ21 * の照射によつて形成されるパターン3の(第8回(b)に示すラインA A の光学像をT V カメラ26で画像信号として検出し、その後の処理状態を示すタイムチャートである。図示する様に、T V カメラ26の出力である画像信号には輝点ノイズ6 * が存在している。又、T V カメラ26から出力される画像信号には、照明むら及びT V

■ , 27 b と 2 值化回路 28 a , 28 b は 2 系統設けら れている。そして、シャッタ24mが聞いており、 シャッタ24 b が閉じている場合には、シェーディ ング補正国路のまと2値化回路28まが用いられ、 逆にシャツタ24 b が聞いており、シャフタ24 a が 閉じている場合にはシェーデイング補正回路27 b と2個化自路四日が用いられる。即ち、ハロゲン ランプ21 a を用いて照明する場合と、ハロダンラ ンプ21 bを用いて照明する場合とで、それぞれ専 用のシエーディング補正回路27 * . 27 b • 2 値化 回路28 ■ ,28 b を用いる。2 値化回路28 ■ で 2 値 化された一面面分の画像信号はメモリ四に配件さ れる。そして、2個化回路28 b で2個化された一 両面分の画像信号がアンド回路31に出力されるタ イミングでメモリ29から読み出され、両画像信号 は共にアンド回路31に出力される。同期制御し } は、シャツタ24 a , 24 b の制御に合わせて 2 系統 設けられているシェーディング補正回路27▲。27 b · 2 個化回路28 a , 28 b のうちいずれの系統を 用いるのか、並びにメモリ29からの画像信号の観

カメラ26の感度からが存在しており、図示する様 にシェーディング回路のによつてとの照度からと 感度からが取り除かれる。そして、シェーディン グ補正回路27 m の出力は、図示する様に2 値化回路28 m で 2 値化され、メモリ29に読み込まれ、

第10 図(b) は、ハロゲンランブ21 b の照射によって形成されるパターン3 の第8 図(c) に示すラインB B'の光学像をT V カメラ 26 で画像信号として検出し、その後の処理状態を示すタイムチャートである。図示する様に、T V カメラ26 の出力である画像信号には輝点ノイズ 6 b が存在している。この画像信号は、第10 図(a) の場合と同様に、ジェーデイング補正回路 27 b で規度むらと感度むらが取り除かれ、2 値化回路 28 b で 2 値化信号に変換される。

2値化回路28 b から2値化された画像信号が出力されると、メモリ29からこれと同期して前記したすでに読み込まれている2値化された画像信号が読み出され、両面像信号はアンド回路31で合成され、第10回(c)にがす破形となる。これによつて、

図示する様に麻点フィズ6 。 。 。 が前去される。 尚、上記した第1の実施的は、エマカメラ26からアンド回路31までの回路において、画面の明らい部分が論理日になることを仮定したものであるが、逆に画面の暗い部分が論理日になることを伝定した場合には、アンド回路31のかわりにファ回路を用いれば良い。

又、上記した第1の実施例は、明るい背景5上に暗いパターン3が形成されている場合について適用されるものであるが、逆に暗い背景5上に明るいパターン3が形成されている場合には、第9図中のアンド回路31をオア回路に関換することにより適用できるものである。

第12図は本発明の第2の実施例を示す図であり、 第9図に示す第1の実施例と同一部分には、同一 符号を付してその説明を省略する。第9図に示す 第1の実施例と異なる部分は、次の通りである。 即ち、シェーディング補正回路27×・27トの出力 がアナログノディジタル変換器(図示せず)によ つてディジタル信号に変換される(ンエーディン

との第2の実施例の動作について、第12図(a) , (b) , (c) を用いて更に詳しく説明する。第12図(a) は、ハログンランプ21 * の照射によつて形成されるパターン3 の第8図(a) に示すラインA A' の光学像をエマカメラ26で画像信号として検出し、その後の処理を示すタイムチャートである。図示する様に、エマカメラ26の出力である画像信号には、蝶点ノイズ6 * が存在している。この画像信号はシェーディング補正回路27 * に入力され、エマカメラ26の感度なら及び照度ならが取り除かれる。そして、の感度なら及び照度ならが取り除かれる。そして、

シェーデイング補正回路27 ■の出力はアナロダン デイジタル変換器(図示せず)でデイジタル信号 に変換された後、メモリ29に読み込まれる。

第 12 図(b)は、ハロゲンランプ 21 b の照射によつ て形成されるパターン3の第8図(c)にデオライン B B'の光学像を T V カメラ 26 で 画 像信号として 検 出し、その後の処理を示すタイムチャートである。 ハロゲンランプ21 m , 21 b の服射切り換えはシャ ツタ24 m , 24 b で行なり。 第12 図 (a) に示す様に、 TVカメラ25の出力である画像信号には、輝点ノ イズ6bが存在している。との画像信号は、第12 図(a)の場合と同様に、シェーディング補正回路27 b で照度むらと感度むらが取り除かれ、ディジタ ル信号に変換して出力される。とれと同期して、 前配したメモリ29にすでに読み込まれている画像 信号が配み出され、両画像作号は最小値回路32で 入力される。 最小値回路 32 は、 第12 図 (c) に示す様 に、2つの画像信号を比較し、小さい方の画像信 帯を出力する。従つて、第 12 図 (e)に示す様に難点

れる。尚、謝12図(c)には最小傾回路32から出力される画像信号がアナログ信号であるかのように描かれているが、実際にはデイジタル信号である。の論デイジタル/アナログ変換器を用いてアナログ信号として出力しても良い。最小値回路32から出力される画像信号は、2値化回路28に入力され、第12図(d)に示す様に2値化される。以上の説明から明らかな様に、この第2の実施例によれば、比較的簡単な得成の複出系で、製点ノイズ6 1、6 bの消去が可能になる。又、第11図の最小値回路32の出力をその主ま利用すれば2値画像だけでなく、各組織液画像を得ることができる。

耐、上記した第2の実施例についても、第1の 実施例と同様に種々の変形が可能である。例えば、 時いシート19上に明るい金属放粒子のバターン 3 が形成されている場合には、最小個回路 32 を最大 毎回路に変更すれば良い。

第13回は、本発明の第3の実施例を分す図であり、第9回に示す第1の実施例と同一部分は同一符号を付してその説明を省略する。この第3の実

施例も第1及び第2の実施例と同様に、グリーンシートバターン等の白色のシート19上に黒色の金属微粒子でバターン3が形成されている場合に好適なバターン検出装置である。第13 図に示す第3の実施例が第9 図に示す第1 の実施例と異なる部分は、ハロゲンランプ21 a , 21 b のかわりに発光ダイオード35 a , 35 b が設けられ、フイルタ22 a , 24 b が設けられておらず、エVカメラ25 のかわりにリニアセンサ36 とテープル39 の移動用モータ38 を制御するモータ制御回路37が設けられていることである。

発光ダイオード35 a , 35 b は交互に点母され、パターン 3 が交互に照明され、その状態が結像レンズのとリニアセンサ36 からなる機像装置によつて集気信号に変換される。そして、リニアセンサ36 による画像検出は一次元的なものであるため、同期制御回路30 からの指令によりモータ制御回路37でモータ38 を駆動し、テーブル39をリニアセンサ36 の検出領域の長手方同に直角を方同(第13 図中に矢印でで示す)に移動し、2 次元の画像信号

第2の実施例及び第3の実施例と同一部分は同一 符号を付してその説明を省略する。即ち、照明系 は第3の実施例と全く同様であり、検出系は1ラ イン分の画像信号を一単位として処理する以外第 2の実施例と全く同様である。そして、この第4 の実施例の発光ダイオード35 a , 35 b の点燈切換· メモリ29の配み込み・読み出し及びテープル39の 移動等は、第14回に示す第3の実施例と全く同様 である。又、リニアセンサ36から出力される画像 信号は、第13 図に示す第3 の実施例と同様に、2 系統の画像信号が1ライン分づつ交互に出力され る。このため、第4の実施例における画像信号の 処理は、第11 図に示す第2の実施例の場合と異な り一面面分単位で処理されず、1ライン分単位で 処理される。とのため、メモリ29は小容量のもの でほい。

期16 図は本発明の第 5 の実施例を示す図である。 第16 図に示す様に、との第 5 の実施例には、照明 手と検出系が完全に 2 系統設けられている。即ち、 ジート19上のパターン 3 は、異なる 2 方向から、 を得る。とのとき、アーブル39の移動速度は、移動方向(矢印で)の検出分解能とリニアセンサ36の1ライン当りの検出時間によつて決定される。とうして、検出された2系統の画像信号は、第9回に示す第1の実施例と同様に処理され、輝点ノイズが消去される。2系統の画像信号の処理に関し、第1の実施例と異なる点は、TVカメラ26を用いた場合はメモリ29に一通面分の画像信号が記憶されたのに対し、リニアセンサ36を用いた場合は1ラインの走査毎に発光ダイオード35 × ・35 × の点程を切換えるため、メモリ29には1ライン分の画像信号が記憶される。従つて、メモリ29に容量のメモリで足りる。

第14回は、第13回に示す第3の実施例の動作を示すタイムチャートである。図示する様に、発光タイオード35 × , 35 b の点環切換、メモリ29への響き込み・読み出し、テーブル39の検出分解能単位の移動は同期制御回路のにより、正確に行なわれる。

第15 図は本発明の第4の実施例を示す図であり、

ハロゲンランプ21 a , 21 b とフィルタ22 a , 22 b とコンデンサレンズ23 * ,23 b から成る 2 系統の 照明系によつて照明される。フィルタ22 ■ , 22 b としては干渉フィルタが用いられ、2方向から異 なる波長の単色光で同時に照明される。照明され たパターン3は、ダイクロイツクミラー40とフイ ルタ41 a , 41 bで放長分離される。即ち、ダイク ロイックミラー40は、コンデンサレンメ23gヵ **照射される単色光を通過させ、コンデンサレンズ** 23 b から照射される単色光を反射する。そして、 フイルタ41 * はフイルタ22 * と同じ波長の干渉フ イルタで構成され、フィルタ41 b はフイルタ22 b と同じ放長の干渉フィルタで構成されている。と りして、波長分離された2系統の単色光は、それ ぞれ結像レンメ25 * ,25 bを介してリニアセンサ 36 * , 36 b に入射され、リニアセンサ36 * , 36 b 上で結僚される。結像レンス公々、25日の結保信 率は、必要を検出分解能とリニアセンサ36 ■ 135 bの検出一両案の大きさの比によつて決定される。 とれによつて、第5の実施例にかいては、異なる

2 方向から同時に照射される単色光によつて、異なる方向からのパターン3 の検出が同時に行なわれる。その際、リニアセンサ36 m , 36 b による歯像検出は1 次元的なものであるため、モータ制御同路37によつてモータ38 を駆動し、テーブル39 を矢印での方向に移動することにより、2 次元的な歯像検出を行なう。この2 次元的画像検出の動作は、第13 図に示す第3 の実施例と第15 図に示す第4 の実施例の場合と同様である。

リニアセンサ 36 m 、36 b から出力される 2 系統の画像信号は、それぞれシェーディング 補正回路 27 m 、27 b で照度むら及びリニアセンサ 36 m 、36 b の感度むらを取り除いた後、 2 値化回路 28 m 、28 b で 2 値化される。 2 値化された画像信号は、アンド回路 31 に入力されて、合成される。

この第5の実施例における画像信号の処理は、 第9回に示す第1の実施例の場合と以下の点を除 いて全く同一である。即ち、第1の実施例におい では一方向からの限射(ハロゲンランプ 21 *)に より得られる一画面分の画像信号をメモリ 29に読

ンサ36 m 1 36 b の B 厳 世 ち が 取 り 除 か れ る。 そ の B 後 の 処理 は、 第 11 図 に 示 す 部 2 の 実 施 例 と 同 様 に か 値 回路 32 を 経 て 、 2 値 化 回路 28 に 入 力 さ れ る。 歯 像 信 号 の 処理 に 関 し 、 第 6 の 実 施 例 は 第 5 の 実 施 例 と 同 様 に 実 時 間 処理 に な る た め 、 メ モ リ 29 が 不要 な と と で あ る。 従 元 て 、 第 6 の 実 施 例 に よ れ ば 、 実 時 間 で 恵 な の な い 2 値 画 像 を 得る こ と が で き る。 尚 11 図 に 示 す 第 2 の 実 施 例 と 同様 に 、 多 値 濃 後 両 像 を 得る こ と が で き る。

尚、上配した第1~第6の実施例においては、 画像倡号を形成する手段としてエマカメラとリニ アセンサを用いたが、本発明はこれに限定される ものではなく、例えば他の公知の画像信号の形成 手段を用いても良い。

又、上記第3, 第4, 第5, 第6の各実施例について、第1及び第2の実施例と同様に、暗いシート19上に明るい金属微細子のパターンが形成されている場合、暗点ノイズを除去するパターン検

み込み、他方向からの照射(ハログンランプ21 b)により得られる画像信号と同期してメモリ29の航み出しを行をい、2つの画像信号を合成していた。が、第5の実施例においては異なる2万向から異なる故長の単色光を同時に照射し、検出来も上記異なる故長の単色光毎に2組設け、2系統の画像信号の処理を同時に行なつているので、照明(ハログンランプ21 m , 21 b) の切換えや画像信号のコエリへの読み込みは不要で、実時間で高速に輝点ノイズのない2値画像を検出することができる。

第17回は本発明の第6の実施例を示す図である。 第6の実施例における照明系は、第16回に示す第 5の実施例と全く同一であり、異なる2方向から 異なる被長の単色光がパターン3に照射される。 そして、各単色光による照明を検出する検出系も、 シェーティング補正回路の * のもまでの構成は 第5の実施例と同一である。従つて、この第6の 実施例においても、同時に2系統の画像信号がリ ニアセンサ36 * ,36 b から出力され、シェーディ ング補正回路の * ,27 b で照明むら及びリニアセ

出装値への変更を行なうととができるのは勿論で ある。

[発明の効果]

以上の説明から明らかな様に、本発明によれば、金斯微粒子等の光の正反射面を持つ微粒子の集合によって形成されたパターンの形状を、暗点ノイズや輝点ノイズの影響のない画像として検出できる。従って、パターン検出の信頼性が大幅に向上する効果がある。

义、本発明のパターン検出装置は、基本的には 明視野照明を利用するものであるため、明るい光 学像を検出でき、高速なパターン検出が可能にな る。

図面の簡単な説明

第1回は明視野照明を利用した従来のパターン 検出装置の一例を示す図、第2回及び第3回は金 属微粒子等の正反射面を有する微粒子でパターン が形成されている場合の検出画像の一例を示す図、 第4回回は金属微粒子の集合によつて形成された パターンの断面図、第4回回は第4回回に示すパ

35問報60~135704(€

一光鋭電線、21 m, 21 b m ハロゲンランプ、22 22 b m フイルタ、23 m, 23 b m コンテンサレン、24 m, 24 b m シャンタ、25 , 25 m, 25 b m 桁像にレズ、25 m T V カメラ、27 m, 25 b m 桁像にレズ、25 m T V カメラ、27 m, 25 b m 形像にレング補正回路、23 m, 28 b , 28 m 2 値化回路、2 m メモリ、30 m 同期制御回路、31 m アンド回路、32 m 最小値向路、35 m, 35 b m 発光ダイオード、36 , 36 m, 36 b m リーナセンサ、37 m モータ制御同路、38 m モータ、39 m テーブル。

代理人 弁理士 秋 本 正 実

8: 1 <u>1</u>21

ターンの断面の部分拡大図、第 4 図(c) は第 4 図(b)

に示すバターンの拡大さにおける服明光の反射状

想を小す四、朝 5 のは明視動興明を利用する従来

のパターン検出装置の一側を示す図、第6図は段

5 差のあるバタ・ンの一部りを示す斜視図、第7図

は透過照明を利用する従来のパターン検出装置の

一例を示す函、第 8 図(a), (b), (c), (d) は本発明の

原理を示す説明図、第9回は本発明の第1の実施

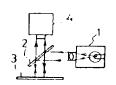
例を示す四、第10回(a),(b),(c)は舞9回に示す第

1 の実施例の動作を示すタイムチャート、第11 回 は本発明の第2の実施例を示す回、第12回(a),(b), (c)は第11回に示す第2の実施例の動作を示すタイ

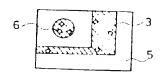
ムチャート、第13回は本発明の第3の実施例を示す図、第14回は第13区に示す第3の実施例の動作を示すタイムチャート、第15回は本発明の第4の 実施例を示す図、第16回は本発明の第5の実施例を示す図、第17回は本発明の第6の実施例を示す

3 … パターン、 5 … 背摩、 6 … 輝点、 7 … 暗点、 8 … 金属像粒子、 9 … へき開面、 19 … シート、 20

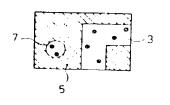
図である。



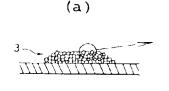
அத் 2 நடி

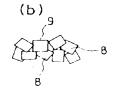


第 3 14

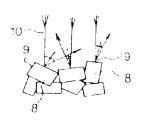


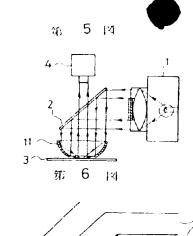
第 4 图

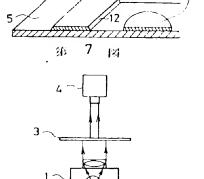


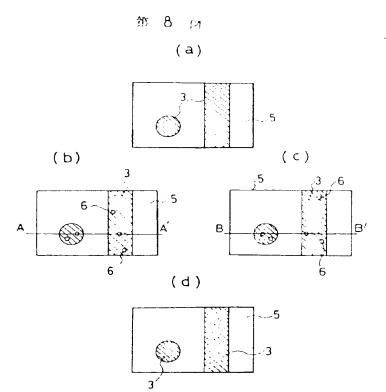


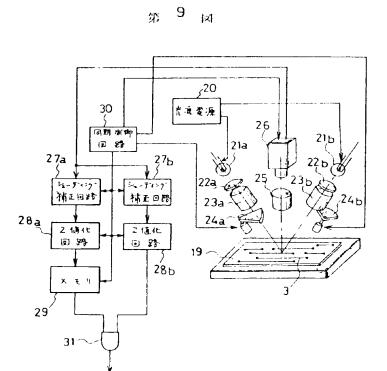
(c)

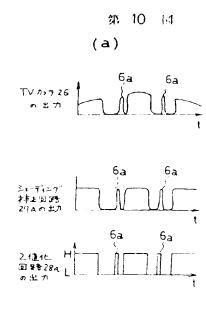








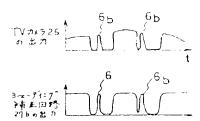


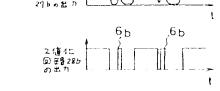




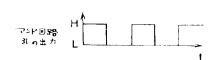


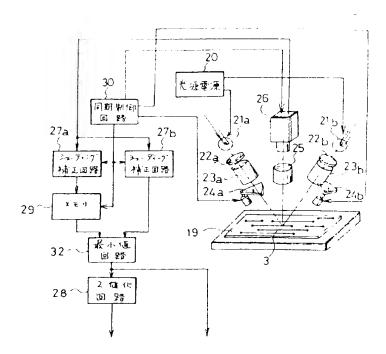
第 10 四(b)



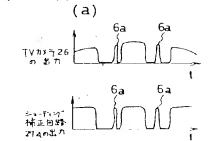


(C)

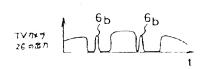


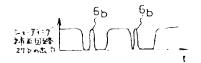


第 12 国



(b)





第 12 🖄

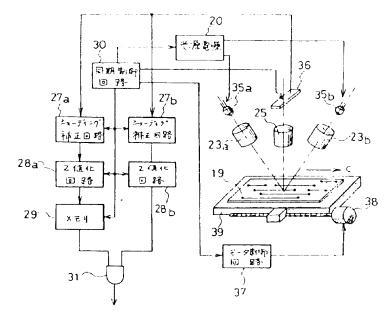




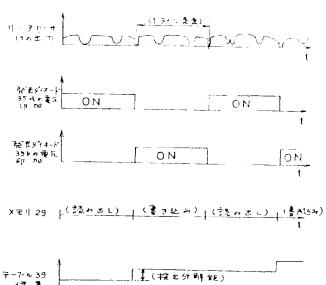




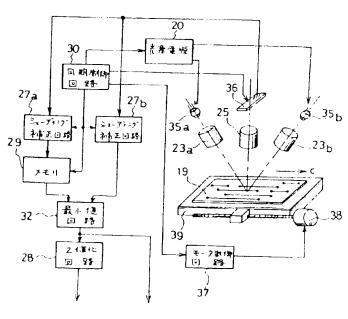
争 13 网



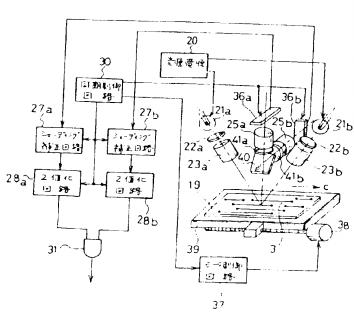
第 14 四



第 15 図



第 16 国



第 17 図

